

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2000-183128
 (43)Date of publication of application : 30.06.2000

(51)Int.CI.

H01L 21/68
 B25J 9/06
 B25J 9/10
 B65G 49/07
 G02F 1/13

(21)Application number : 10-359580

(22)Date of filing : 17.12.1998

(71)Applicant : KOMATSU LTD

(72)Inventor : KURIHARA TAKASHI
 YAZAKI SATOSHI
 SAMEJIMA YASUO

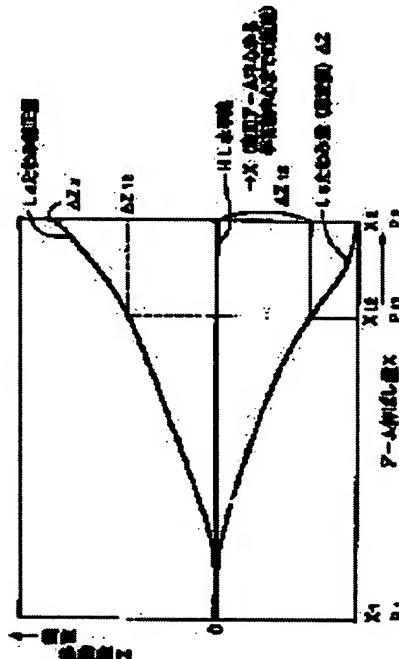
(54) CONTROLLER FOR WORK CARRYING APPARATUS

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To move a work WK linearly along a horizontal line, by preventing the moving trajectory of the work from changing into a curve deflected in its self-weight direction when carrying the work by a carrying robot to the carry-in port of a load locking chamber.

SOLUTION: A vertical-deflection quantity ΔZ of an arm is set by making it correspond to a horizontal-movement quantity X of the tip of the arm.

Then, a vertical-deflection quantity ΔZ_{12} corresponding to a present horizontal-movement quantity X_{12} (P_{12}) of the tip of the arm is determined from the set content in the above. Accordingly, a vertical-movement quantity Z (vertical drive command) is so corrected that the arm is moved by the above deflection quantity ΔZ_{12} in the opposite vertical direction to its deflection direction, and the vertically drive command is outputted.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開 2000-183128

(P 2000-183128 A)

(43) 公開日 平成12年6月30日(2000.6.30)

(51) Int. C1. ⁷		識別記号	F I	テマコト [*] (参考)
H 0 1 L	21/68		H 0 1 L	2H088
B 2 5 J	9/06		B 2 5 J	3F059
	9/10			9/10
B 6 5 G	49/07		B 6 5 G	3F060
G 0 2 F	1/13	1 0 1	G 0 2 F	5F031
審査請求	未請求	請求項の数 4	O L	(全 14 頁)

(21) 出願番号 特願平10-359580

(22) 出願日 平成10年12月17日(1998.12.17)

(71) 出願人 000001236

株式会社小松製作所

東京都港区赤坂二丁目3番6号

(72) 発明者 粟原 隆

神奈川県平塚市万田1200 株式会社小松製作所研究所内

(72) 発明者 矢崎 聰

神奈川県平塚市万田1200 株式会社小松製作所研究所内

(74) 代理人 100071054

弁理士 木村 高久 (外1名)

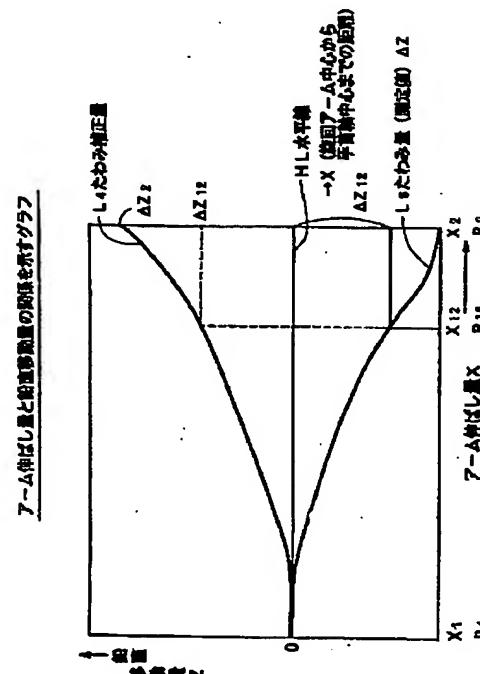
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】ワーク搬送装置の制御装置

(57) 【要約】

【課題】ワーク搬送ロボットR1によってロードロック室22の搬入口22aにワークWKを搬送する際に、ワークWKの移動軌跡が自重方向にずれた曲線になってしまふことを防止し水平線に沿って直線状に移動させる。

【解決手段】アーム16、17の先端の水平移動量Xに対応づけてアーム16、17の鉛直方向の撓み量△Zが設定される。そしてアーム16、17の先端の現在の水平移動量X12(P12)に対応する撓み量△Z12が、上記設定内容から求められる。そして、アーム16、17が撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量△Z12だけ鉛直移動するように鉛直移動量(鉛直駆動指令)Zが補正されて駆動指令が出力される。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 基端部に対して片持ち支持されたアームと、駆動指令に応じた水平移動量だけ前記アーム先端を前記基端部に対して水平移動させる水平駆動軸と、前記駆動指令に応じた鉛直移動量だけ前記アームを鉛直移動させる鉛直駆動軸と、前記駆動指令を生成して前記水平駆動軸および前記鉛直駆動軸に出力することによってアーム先端のワークの搬送を制御する制御手段とを具えたワーク搬送装置の制御装置において、

前記アーム先端の水平移動量に対応づけて前記アームの鉛直方向の撓み量を設定する撓み量設定手段を具え、前記制御手段は、

前記アーム先端の現在の水平移動量に対応する撓み量を、前記撓み量設定手段の設定内容から求め、前記アームが撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量だけ鉛直移動するように前記鉛直移動量を補正して前記駆動指令を出力するようにしたワーク搬送装置の制御装置。

【請求項2】 前記制御手段は、前記アーム先端が指令開始位置から目標位置まで所望の軌跡を描くよう各サンプリング時刻毎に前記駆動指令を出力する制御手段であり、

現在のサンプリング時刻におけるアーム先端の水平移動量に対応する撓み量を、前記撓み量設定手段の設定内容から求め、前記アームが撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量だけ鉛直移動するように前記鉛直移動量を補正して現在のサンプリング時刻における駆動指令を出力するものである請求項1記載のワーク搬送装置の制御装置。

【請求項3】 前記制御手段は、前記アーム先端が各目標位置に順次到達するように前記駆動指令を出力する制御手段であり、前記撓み量設定手段は、

前記アーム先端が各目標位置間を移動する際の前記水平駆動軸の駆動量に対する前記鉛直駆動軸の駆動量の関係を、前記アーム先端の水平移動量に対する前記アームの鉛直方向の撓み量の関係として設定するものであり、前記制御手段は、次の目標位置におけるアーム先端の水平移動量に対応する撓み量を、前記撓み量設定手段の設定内容から求め、前記アームが撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量だけ鉛直移動するように前記鉛直移動量を補正して前記駆動指令を出力するものである請求項1記載のワーク搬送装置の制御装置。

【請求項4】 前記撓み量設定手段は、前記アームの種類または前記ワークの種類に応じて、撓み量を設定しておくものである請求項1記載のワーク搬送装置の制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、基端部に対して片持ち支持されたアームを水平移動させることによってア

ーム先端のワークを搬送するワーク搬送装置に関し、特にアームの撓みをなくすことができる装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】 例えば、液晶用ガラス基板や半導体ウエハ等の半導体製造システムにおいては、製造、成膜、熱処理等の単位処理部を所定位置に配置し、これら単位処理部に対して順次基板を搬送することにより、当該基板に一連の処置を施すようにしている。

10 【0003】 図3は、この種の半導体製造システムの一例を示すものであり、ガラス基板に所定の処理を施すことによって液晶パネルを製造するための製造システムを例示している。

【0004】 図3に示すようにクリーンルームCRは、その内部に複数の収容カセット（カセットマガジン）Cを備え、これら収容カセットCにそれぞれ複数のガラス基板を段状に収容している。

20 【0005】 図3中の処理加工室21は高真空、高温、高クリーン度に保持されている。処理加工室21はトランスマッフチャンバTCと、その周囲に設けられ上述した単位処理部となる複数のプロセスチャンバPC1、PC2、PC3、PC4、PC5と、真空予備室としての一対のロードロック室22、23とを備えている。処理加工室21はロードロック室22、23を介してクリーンルームCRに隣接配置されている。

【0006】 ここで図5はロードロック室22（23）を側面から見た図であり、ロードロック室22、23とクリーンルームCRとの間にはゲート3が設けられている。このゲート3は、ガラス基板（以下適宜「ワーク」という）WKの搬入出の際にのみ開閉扉22cを介して開放される。常態においてはゲート3は開閉扉22cにより閉塞されており、上述した処理加工室21を高真空、高温、高クリーン状態に維持する。

30 【0007】 これらクリーンルームCRおよびトランスマッフチャンバTCの内部には、それぞれワーク搬送装置としてのワーク搬送ロボットR1、R2が設けられている。

【0008】 クリーンルームCRに設けられたワーク搬送ロボットR1は、収容カセットC（供給側カセット）40に収容されたワークWKをトランスマッフチャンバTCへの入口となるロードロック室22に搬送させる一方、トランスマッフチャンバTCからの出口となるロードロック室23のワークWKを収容カセットC（収納側カセット）に搬送させるためのロボットである。

【0009】 トランスマッフチャンバTCに設けられたワーク搬送ロボットR2は、ロードロック室22に搬入されたワークWKを複数のプロセスチャンバPC1、PC2…に順次搬送させた後、これらプロセスチャンバPC1、PC2…において一連の処理が終了したワークWKをロードロック室23に搬送させるためのロボットであ

る。

【0010】この種の製造システムでは、図1、図2に示す構造のワーク搬送ロボットが適用される。クリーンルームCRに設けられたワーク搬送ロボットR1を例により説明する。

【0011】図1はワーク搬送ロボットR1の側面図であり、図2はその上面図を示している。

【0012】これら図に示すようにワーク搬送ロボットR1は、基台Bに対して第1アームとしての旋回アーム16、第2アーム17が、上下軸11を介して上下動自在に配設されている。旋回アーム16の基礎部は旋回軸12回りに回転自在に支持されている。旋回アーム16の先端部には、第2アーム17の基礎部が第2軸13回りに回転可能に支持されている。さらにこの第2アーム17の先端部には、ハンドHが手首軸14回りに回転可能に支持されている。ハンドH上にワークWKが載置され保持される。このようにワーク搬送ロボットR1は、アーム16、17がアーム基礎部である基台B（上下軸11）に対して片持ち支持された構造となっている。

【0013】そして駆動指令に応じて水平駆動軸としての旋回軸12、第2軸13が駆動されることによってアーム先端（ワークWK）の基台Bに対する水平移動量が変化する。この様子を図4（a）、（b）に示す。また駆動指令に応じて鉛直駆動軸として上下軸11が駆動されることによってアーム16、17の鉛直移動量が変化する。この結果アーム先端のワークWKが駆動指令に応じた位置まで搬送される。

【0014】

【発明が解決しようとする課題】以上のようにアーム基礎部に対してアーム16、17が片持ち支持された構造のワーク搬送ロボットR1にあっては、アーム16、17の自重やワークWKの重量の影響によって、図6に示すようにアーム16、17が本来の実線で示す状態から破線で示す状態へと自重方向に撓んでしまう。つまりアーム先端（ワークWK）では鉛直方向に△乙の撓み量だけアーム17が撓むことになる。とりわけ近年の基板の大型化に伴い、その撓み量は無視できない大きさになっている。

【0015】このためワークWKを保持した状態でアーム16、17をアーム基礎部に対して伸張させていくと、ワークWKの移動軌跡は側面からみて水平な直線にはならず、撓みにより自重方向にずれた曲線になってしまう。

【0016】ここで図5に示すロードロック室22は、上述したように高真空、高温、高クリーン度を必要とする処理加工室21と一体化されている。したがって外気との接触による汚染や温度勾配を最小限にとどめるために、ロードロック室22の搬入口22a（ロードロック室23の場合は搬出口）は、ワークWKとこれを保持するハンドHが通過可能な最小限度の大きさであることが

必要である。つまり搬入口22aの鉛直方向の高さは最小であることが必要である。

【0017】しかしワーク搬送ロボットR1によってロードロック室22の搬入口22aにワークWKを搬送する際に、ワークWKの移動軌跡が自重方向にずれた曲線になってしまふと以下の問題が発生する。

【0018】（1）図5に示すようにロードロック室22の搬入口22aとロードロック室22内のワーク置台22bとは概ね直線状に設置されている。しかしワーク搬送ロボットR1によってワークWKを直線状に搬入させようとしても、第2アーム17が自重方向に撓んでしまうとワークWKが搬入口22aやワーク置台22bの各部に干渉してしまいワークWKが破損する虞がある。

【0019】（2）搬送するワークWKが大型化すると、ワーク搬送ロボットR1のワーク先端が収容カセットCの入口にかかかったとき（相対的にアーム16、17の撓みが小さい）のワーク高さと、ワーク先端が収容カセットCの奥まで達したとき（相対的にアーム16、17の撓みが大きい）のワーク高さの差がカセットの上下方向のピッチに対して無視できなくなってくる。このためクリアランスを十分に取る必要があるため、結果として収容カセットCの上下方向ピッチを大きくせざるを得ない。これにより収容カセットCのワーク収容枚数が少なくなってしまう。

【0020】（3）ワーク搬送ロボットR1のアーム16、17の剛性を向上させることによってワーク搬送軌跡を側面からみて水平な直線状の軌跡に近づけることが可能ではある。しかしアーム剛性を向上させることに伴ってアーム16、17の重量、寸法が増加する。このためワーク搬送ロボットR1を駆動するには、より大きな駆動力が必要となり高コストを招来する。また第2アーム17が大型化することによってロードロック室22の搬入口22aをこれに応じて大きくする必要があり、その分だけ搬入の際に外気との接触面積が増える。このため理加工室21の汚染や温度勾配の増大を招来する。

【0021】本発明はこれら（1）、（2）、（3）の問題を解決することを課題とするものである。

【0022】なお特開平7-99225号公報には、ハンドの撓みに伴う問題点を解決する発明が開示されている。しかしこの公報記載の発明は、ハンドの撓みに伴う基板の撓みを専用のハンド機構を設けることによって矯正するというものである。

【0023】本発明は専用のハンド機構を設けることなく撓みを補正することを解決課題とするものである。

【0024】また特許2575717号公報には、カセットから基板を搬入する際の位置ずれをなくすことを解決課題とする発明が開示されている。しかしこの公報記載の発明はアームにセンサを配設して基板の端を検出することによって位置ずれを補正するというものである。

【0025】本発明はアームにセンサを設けることなく撓みを補正することを解決課題とするものである。

【0026】

【課題を解決するための手段および効果】そこで、本発明の第1発明では、基端部に対して片持ち支持されたアームと、駆動指令に応じた水平移動量だけ前記アーム先端を前記基端部に対して水平移動させる水平駆動軸と、前記駆動指令に応じた鉛直移動量だけ前記アームを鉛直移動させる鉛直駆動軸と、前記駆動指令を生成して前記水平駆動軸および前記鉛直駆動軸に出力することによってアーム先端のワークの搬送を制御する制御手段とをえたワーク搬送装置の制御装置において、前記アーム先端の水平移動量に対応づけて前記アームの鉛直方向の撓み量を設定する撓み量設定手段とをえ、前記制御手段は、前記アーム先端の現在の水平移動量に対応する撓み量を、前記撓み量設定手段の設定内容から求め、前記アームが撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量だけ鉛直移動するように前記鉛直移動量を補正して前記駆動指令を出力するようにしている。

【0027】第1発明を図11、図12を参照して説明する。

【0028】図11、図12(d)に示すようにアーム16、17の先端の水平移動量Xに対応づけてアーム16、17の鉛直方向の撓み量 ΔZ がラインL6として設定される。

【0029】そして図11、図12(f)に示すようにアーム16、17の先端の現在の水平移動量たとえばX12(P12)に対応する撓み量 $\Delta Z12$ が、上記設定内容から求められる。そして、アーム16、17が撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量 $\Delta Z12$ だけ鉛直移動するように鉛直移動量(鉛直駆動指令) Z が補正されて駆動指令が出力される。

【0030】また第2発明では、第1発明において、前記制御手段は、前記アーム先端が指令開始位置から目標位置まで所望の軌跡を描くように、各サンプリング時刻毎に前記駆動指令を出力する制御手段であり、現在のサンプリング時刻におけるアーム先端の水平移動量に対応する撓み量を、前記撓み量設定手段の設定内容から求め、前記アームが撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量だけ鉛直移動するように前記鉛直移動量を補正して現在のサンプリング時刻における駆動指令を出力するものである。

【0031】第2発明を図11、図12を参照して説明する。

【0032】図11、図12(d)に示すようにアーム16、17の先端の水平移動量Xに対応づけてアーム16、17の鉛直方向の撓み量 ΔZ がラインL6として設定される。

【0033】そして図11、図12(f)に示すように現在のサンプリング時刻におけるアーム16、17の先

端の水平移動量たとえばX12(P12)に対応する撓み量 $\Delta Z12$ が、上記設定内容から求められる。そして、アーム16、17が撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量 $\Delta Z12$ だけ鉛直移動するように鉛直移動量(鉛直駆動指令) Z が補正されて現在のサンプリング時刻における駆動指令が出力される。

【0034】また第3発明では、第1発明において、前記制御手段は、前記アーム先端が各目標位置に順次到達するように前記駆動指令を出力する制御手段であり、前記撓み量設定手段は、前記アーム先端が各目標位置間を移動する際の前記水平駆動軸の駆動量に対する前記鉛直駆動軸の駆動量の関係を、前記アーム先端の水平移動量に対する前記アームの鉛直方向の撓み量の関係として設定するものであり、前記制御手段は、次回の目標位置におけるアーム先端の水平移動量に対応する撓み量を、前記撓み量設定手段の設定内容から求め、前記アームが撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量だけ鉛直移動するように前記鉛直移動量を補正して前記駆動指令を出力するものである。

10 【0035】第3発明を図10、図13を参照して説明する。

【0036】図10、図13(a)、(b)に示すようにアーム16、17の先端が各目標位置P1、P2間に移動する際の水平駆動軸の駆動量J2に対する鉛直駆動軸の駆動量 ΔZ の関係($\Delta Z = a \cdot J2 + b$)が、アーム16、17の先端の水平移動量Xに対するアーム16、17の鉛直方向の撓み量 ΔZ の関係(ラインL1)として設定される。

【0037】そして図10、図13(c)に示すように30 次回の目標位置P2におけるアーム16、17の先端の水平移動量J22(P2)に対応する撓み量 $\Delta Z2$ が、上記設定内容から求められる。そして、アーム16、17が撓み方向とは反対の鉛直方向に当該撓み量 $\Delta Z2$ だけ鉛直移動するように鉛直移動量(鉛直駆動指令) Z が補正されて駆動指令が出力される。

【0038】また第4発明では、第1発明において、前記撓み量設定手段は、前記アームの種類または前記ワークの種類に応じて、撓み量を設定しておくものである。これによってアーム16、17の重量が変化したり、ワークWKの重量が変化した場合でも正確な撓み量が求められる。

【0039】以上のように本発明によれば、アーム16、17が撓み方向とは反対の鉛直方向に撓み量 ΔZ だけ鉛直移動するように鉛直移動量(鉛直駆動指令) Z を補正した駆動指令が出力されるようにしているので、ワークWKの移動軌跡が自重方向にずれた曲線になることが防止されワークWKは水平方向に直線状に移動される。このため上記諸問題(1)、(2)、(3)が解決される。

50 【0040】

【発明の実施の形態】以下図面を参照して本発明に係るワーク搬送装置の制御装置の実施の形態について説明する。

【0041】本実施形態では、ワーク搬送装置として図3に示す製造システムで稼働するワーク搬送ロボットR1を例にとり説明する。図3の説明は上述したとおりである。

【0042】図1はワーク搬送ロボットR1の側面図(断面図)であり、図2はその上面図を示している。

【0043】これら図に示すようにワーク搬送ロボットR1は、基台Bに対して第1アームとしての旋回アーム16、第2アーム17が、上下軸11を介して鉛直軸Zの方向に上下動自在に配設されている。上下軸11はモータM1によって駆動される。

【0044】旋回アーム16の基端部は旋回軸12回りに回転自在に支持されている。旋回軸12はモータM2によって駆動される。

【0045】旋回アーム16の先端部には、第2アーム17の基端部が第2軸13回りに回転可能に支持されている。第2軸13はモータM3によって駆動される。

【0046】さらにこの第2アーム17の先端部には、ハンドHが手首軸14回りに回転可能に支持されている。手首軸14はモータM4によって駆動される。

【0047】ハンドH上にはワークWKが載置され保持される。

【0048】このようにワーク搬送ロボットR1は、アーム16、17がアーム基端部である基台B(上下軸11)に対して片持ち支持された構造となっている。

【0049】そして駆動指令に応じてモータM2、M3が駆動され水平駆動軸としての旋回軸12、第2軸13が駆動される。これによってアーム先端(ハンドHの回転中心14)の基台Bに対する水平移動量が変化する。つまり旋回アーム16の旋回中心(旋回軸12)からハンドHの回転中心(手首軸14)までの距離X(以下の距離のことをアーム伸ばし量Xという)が変化する。

【0050】図2に示すように旋回軸12が矢印A1方向に回転し第2軸13が矢印B1方向に回転することによってアーム16、17の先端が矢印a1方向に伸張する。旋回軸12が矢印A2方向に回転し第2軸13が矢印B2方向に回転することによってアーム16、17の先端(ハンドHの回転中心14)が矢印a2方向に縮退する。

【0051】また駆動指令に応じてモータM1が駆動され鉛直駆動軸として上下軸11が駆動される。これによってアーム16、17のZ軸方向の鉛直移動量Zが変化する。

【0052】ここで図7は旋回アーム16の回転角度J1、第2アーム17の回転角度J2と、アーム伸ばし量Xとの幾何的関係を上面から示している。

【0053】同図7に示すように、ワーク搬送ロボット

R1は、旋回アーム16の長さ(旋回軸12と第2軸13との距離)と、第2アーム17の長さ(第2軸13と手首軸14との距離)とが等しいつまりいわゆるリンク比が1:1のスカラロボットであるとする。

【0054】このとき旋回軸12を通るX軸に沿ってハンドHの回転中心(手首軸14)が直線状に移動することを考える。つまりハンドHの回転中心14が目標点P1に位置されたときの旋回アーム16の回転角度J1をJ11とし、第2アーム17の回転角度J2をJ21とする。なおこのときのハンドHの回転中心14の水平線HLに対する鉛直方向の撓み量△Zを△Z1とする。そしてハンドHの回転中心14が目標点P2に位置されたときの旋回アーム16の回転角度J1をJ12とし、第2アーム17の回転角度J2をJ22とする。なおこのときのハンドHの回転中心14の撓み量△Zを△Z2とする。J1はX軸に対する角度であり増加方向に変化する角度とする。J2は旋回アーム16に対する第2アーム17の角度であり減少方向に変化する角度とする。

【0055】すると旋回アーム16の回転角度変化量△J1(=J12-J11)と、第2アーム17の回転角度変化量△J2(=J21-J22)との間には以下の関係が成立する。

【0056】 $\Delta J_2 = 2 \cdot \Delta J_1 \dots (1)$

さてワーク搬送ロボットR1のアーム先端(ハンドHの回転中心14)を目標点に到達させる制御方法としてCP(コンティニュアス・バス)制御とPTP(ポイント・トゥ・ポイント)制御がある。

【0057】CP制御は目標点P1と目標点P2との間を所望の軌跡に沿って移動するよう各駆動軸11、12、13を駆動制御する制御方法である。PTP制御は目標点P1、P2…に順次到達するよう各駆動軸11、12、13を駆動制御する制御方法であり目標点間P1～P2でどのような経路を通るかは問わない制御方法である。

【0058】PTP制御の場合には目標点P1～P2間で、各駆動軸11、12、13の駆動指令(速度指令)の加減速パターンが一致し、各駆動軸11、12、13の動作時間が一致するよう各駆動軸11、12、13に対して駆動指令が outputされる。

【0059】したがってPTP制御の場合、各駆動軸11、12、13の駆動量の間には一定の関係が成立する。図7に示すようにリンク比が1:1で旋回軸12が固定されたスカラロボットR1に対してPTP制御を適用すると、水平駆動軸13の駆動量J2(第2アーム17の回転角度J2)と、鉛直駆動軸11の駆動量△Zとの間には以下の関係が成立する。

【0060】

$$\Delta Z = K \cdot (1 + J_2 / 180) \dots (2)$$

これを一般化して表すと次式のようになる。

【0061】 $\Delta Z = a \cdot J_2 + b \dots (3)$

ただし a、b は定数である。このように PTP 制御の場合には鉛直駆動軸（上下軸）11 の駆動量 ΔZ は、水平駆動軸（第 2 軸）13 の駆動量 J2 を変数とする 1 次式で表すことができる。

【0062】以上のようにワーク搬送ロボット R1 は CP 制御ないしは PTP 制御によって各駆動軸 11、12、13 が駆動制御されることによってアーム先端（ハンド H の回転中心 14）のワーク WK が駆動指令に応じた目標位置 P1、P2 まで搬送される。

【0063】ワーク搬送ロボット R1 によってワーク WK がロードロック室 22 に搬入される様子を図 4 (a)、(b) に示す。

【0064】同図 4 (a) のようにクリーンルーム CR の収容カセット C からワーク WK を取り出すると（図 3 参照）、旋回軸 12 が回転駆動されハンド H がロードロック室 22 の搬入口 22a に正対する位置に位置決めされる。このときアーム 16、17 の先端（ハンド H の回転中心 14）はアーム基端部（旋回軸 12）側へ縮退されている。

【0065】つぎに旋回軸 12 および第 2 軸 13 が回転駆動されアーム 16、17 の先端（ハンド H の回転中心 14）がロードロック室 22 の搬入口 22a 側へ伸張される。このためハンド H が搬入口 22a に挿入される。そしてハンド H によって保持されたワーク WK がロードロック室 22 内のワーク置台 22b 上の目標停止位置 W3 に位置されたときに、旋回軸 12 および第 2 軸 13 の回転駆動が停止される。そして上下軸 11 が下方へ駆動される、このためワーク WK をワーク置台 22b 上の目標停止位置 W3 に載置することができる。

【0066】図 5 はこのときの様子を側面からみた図である。

【0067】ロードロック室 22 は、上述したように高真空、高温、高クリーン度を必要とする処理加工室 21 と一体化されている。したがって外気との接触による汚染や温度勾配を最小限にとどめるために、ロードロック室 22 の搬入口 22a は、ワーク WK とこれを保持するハンド H が通過可能な最小限度の大きさであることが必要である。つまり搬入口 22a の鉛直方向の高さは最小であることが必要である。

【0068】搬入口 22a の鉛直方向の高さを最小にするためにはワーク搬送ロボット R1 によってロードロック室 22 の搬入口 22a にワーク WK を搬入する際に、図 6 に示すアーム 16、17 の先端 14 の撓み ΔZ をなくしてアーム 16、17 の先端 14 の移動軌跡を水平方向に沿った直線にする必要がある。

【0069】そこで本実施形態では以下の制御が行われる。以下 CP 制御、PTP 制御のそれぞれの場合について説明する。

【0070】・CP 制御

図 8 は CP 制御を行うための制御ブロック図である。以

下図 12 を併せ参照して図 8 で行われる制御処理の内容について説明する。図 12 (a)、(b)、(c) はアーム 16、17 の動きを示す上面図であり、図 12 (d)、(e)、(f) はアーム先端 14 の動き（アーム先端 14 の撓み）を示す側面図である。なお本実施形態ではアーム先端 14 が現在位置（指令開始位置）P1 から目標位置 P2 まで移動する場合を例にとり説明する。

【0071】同図 8 に示すように、目標位置設定部 31 10 ではアーム先端 14 の目標位置 P2 が設定される。たとえばアーム先端 14 の目標位置 P2 はティーチングにより求められ記憶される。現在位置設定部 32 ではアーム先端 14 の現在位置（指令開始位置）P1 が検出される。たとえば各駆動軸 11、12、13 に設けられた回転角度センサの検出値に基づきアーム先端 14 の現在位置 P1 が検出される（図 12 (a) 参照）。

【0072】撓み量算出部 33 では、アーム伸ばし量 X に対するアーム先端 14 の撓み量 ΔZ が算出される。

【0073】すなわちアーム 16、17 の撓みは、アーム基端部（旋回軸 12）に対するアーム 16、17、ワーク WK の慣性モーメントによって定まる。したがってアーム 16、17、ワーク WK の重量が定まればアーム先端 14 の撓み量 ΔZ はワーク搬送ロボット R1 のアーム伸ばし量 X によって一義的に定まる。したがってアーム先端撓み量 ΔZ はアーム伸ばし量 X の関数として表すことができる。

【0074】ここで図 11 はアーム伸ばし量 X と鉛直方向移動量 Z との関係を示す。図 11 の H は水平線に対応しており、水平線 HL の鉛直方向移動量 Z を原点 0 とする。同図 11 の曲線 L6 はアーム伸ばし量 X に対するアーム先端撓み量 ΔZ の実測値を示している。曲線 L4 は曲線 L6 を正負反転させて得られた曲線でありアーム伸ばし量 X に対する撓み補正量 ΔZ を示している。

【0075】上記アーム伸ばし量 X とアーム先端撓み量 ΔZ との対応関係 L6 は記憶テーブルに記憶される。なお L4 を記憶させておいてもよい。

【0076】本実施形態では上記アーム伸ばし量 X とアーム先端撓み量 ΔZ との対応関係 L6 を記憶テーブルに記憶しているが、関数 f を所定の関数としてアーム伸ばし量 X からアーム先端撓み量 ΔZ を演算する演算式 $\Delta Z = f(X)$ を記憶しておいてもよい。

【0077】撓み量算出部 33 では、指令開始位置 P1 におけるアーム伸ばし量 X1 に対応するアーム先端撓み量 ΔZ_1 が上記記憶テーブルの設定記憶内容 L6 から算出される（読み出される）。同様にして目標位置 P2 におけるアーム伸ばし量 X2 に対応するアーム先端撓み量 ΔZ_2 が上記記憶テーブルの設定記憶内容 L6 から算出される（図 12 (a)、(d) 参照）。

【0078】軌跡プランニング部 34 では、指令開始位置 P1 から目標位置 P2 に至るまでの所望の軌跡 L12 が求

められる。この所望軌跡L12はX軸に沿った直線である(図12(b)参照)。

【0079】そしてこのP1、P2間を結ぶ経路L12上に経由点P11、P12が設定され、経路L12が小区間に分割される(図12(b)、(e))。

【0080】逆変換部36では、サンプリング時間Taが経過する毎に各駆動軸11、12、13に対する駆動指令Z'、J1、J2が生成され出力される。

【0081】すなわちサンプラ35を介してサンプリング時間Taが経過する毎に軌跡L12上の各指令位置Ps1、Ps2、P11、Ps3、Ps4、P12、Ps5、Ps6、P2が逆変換部36に入力される。つまり指令開始位置P1と経由点P11との間が点Ps1、Ps2により補間され、経由点P11と経由点P12との間が点Ps3、Ps4によって補間され、経由点P12と目標点P2との間が点Ps5、Ps6によって補間される。

【0082】そしてサンプリング時刻毎の各指令位置Ps1、Ps2、P11、Ps3、Ps4、P12、Ps5、Ps6、P2におけるたわみ補正量 ΔZ が求められる(図12(f))。

【0083】たとえば図11に示すようにあるサンプリング時刻での指令位置がP12であったとすると、この指令位置P12に対応するアーム伸ばし量X12が求められ、このアーム伸ばし量X12に対応するアーム先端撓み量 $\Delta Z12$ が対応関係L6から求められる。そしてこのアーム伸ばし量X12に対応する撓み補正量 $\Delta Z12$ が、上記求めたアーム先端撓み量 $\Delta Z12$ を正負反転させて求められる。つまりアーム伸ばし量X12に対応する撓み補正量 $\Delta Z12$ が図11の曲線し4から求められることになる。

【0084】また指令開始位置P1における撓み補正量 $\Delta Z1$ が同様にして求められる(図11参照)。

【0085】つぎに現在の指令位置P12を、上下軸11に対する駆動指令Z'に変換する処理が実行される。すなわち現在の指令位置P12における撓み補正量 $\Delta Z12$ と指令開始位置P1における撓み補正量 $\Delta Z1$ との差 $\Delta Z12 - \Delta Z1$ が求められる。

【0086】そして指令位置P12における本来の駆動指令Z($=0$)に対して上記偏差 $\Delta Z12 - \Delta Z1$ を加えることによって駆動指令Zが補正されこの補正された駆動指令Z'が上下軸11に対して出力される。

【0087】現在の指令位置がP12のときを例にとり説明したが他の指令位置Pnのときも同様にして、指令位置Pnに対応する撓み補正量Znが求められ、現在の指令位置Pnにおける本来の駆動指令Z($=0$)に対して偏差 $\Delta Zn - \Delta Z1$ を加えることによって駆動指令Zが補正されこの補正された駆動指令Z'が上下軸11に対して出力される。

【0088】一方現在の指令位置P12を、旋回軸12、第2軸13に対する駆動指令J1、J2に変換する処理が実行される。すなわち現在の指令位置P12に対応する

アーム伸ばし量X12が求められ、このアーム伸ばし量X12が得られる各軸駆動指令J112、J212が逆変換によって求められる。

【0089】そして指令位置P12における駆動指令J112が旋回軸12に対して出力されるとともに駆動指令J212が第2軸13に対して出力される。

【0090】現在の指令位置がP12のときを例にとり説明したが他の指令位置Pnのときも同様にして、現在の指令位置Pnに対応するアーム伸ばし量Xnが求められ、

10 このアーム伸ばし量Xnが得られる各軸駆動指令J1n、J2nが逆変換によって求められ駆動指令J1nが旋回軸12に対して出力されるとともに駆動指令J2nが第2軸13に対して出力される。

【0091】制御部38では、各駆動軸11、12、13の駆動制御がサンプリング時間Tbが経過する毎に実行される。なおサンプリング時間Ta、Tbとの間には $Ta \geq Tb$ という関係が成立しているものとする。

【0092】すなわちサンプラ37を介してサンプリング時間Tbが経過する毎に各指令位置Ps1、Ps2、P12、Ps3、Ps4、P12、Ps5、Ps6、P2における駆動指令が制御部38に入力される。

【0093】現在の指令位置がP12であるとすると、この指令位置P12に対応する駆動指令Z'($=Z + (\Delta Z12 - \Delta Z1)$)が入力されており、この駆動指令Z'に応じて上下軸11用のモータM1の位置、速度が制御される。この結果上下軸11が鉛直移動量Z'($=Z + (\Delta Z12 - \Delta Z1)$)だけ駆動される。

【0094】現在の指令位置がP12のときを例にとり説明したが他の指令位置Pnのときも同様にして、現在の指令位置Pnに対応する駆動指令Z'($=Z + (\Delta Zn - \Delta Z1)$)が入力され、この駆動指令Z'に応じて上下軸11用のモータM1の位置、速度が制御される。この結果上下軸11は鉛直移動量Z'($=Z + (\Delta Zn - \Delta Z1)$)だけ駆動される。

【0095】つぎに旋回軸12、第2軸13の制御について述べる。

【0096】現在の指令位置がP12であるとすると、この指令位置P12に対応する駆動指令J112、J212が入力されており、この駆動指令J112、J212に応じて旋回軸12用のモータM2、第2軸13用のモータM3の位置、速度がそれぞれ制御される。この結果旋回軸12が角度J112だけ駆動されるとともに第2軸13が角度J212だけ駆動される。

【0097】現在の指令位置がP12のときを例にとり説明したが他の指令位置Pnのときも同様にして、現在の指令位置Pnに対応する駆動指令J1n、J2nが入力され、この駆動指令J1n、J2nに応じて旋回軸12用のモータM2、第2軸13用のモータM3の位置、速度がそれぞれ制御される。この結果旋回軸12が角度J1nだけ駆動されるとともに第2軸13が角度J2nだけ駆

動される。

【0098】以上のようにしてアーム先端14は指令開始位置P1から目標位置P2まで、X軸に沿った直線経路L12上を移動する。そしてこの間、各サンプリング時刻tn毎に、アーム16、17の先端14が撓み方向とは反対の鉛直方向Zに、指令開始位置における撓み量に対する差分 $\Delta Z_n - \Delta Z_1$ だけ鉛直移動するように鉛直方向駆動量Zの補正がなされている。このように本実施形態によれば鉛直方向駆動量Zの補正を行なうようにしているので、アーム先端14は水平線HLに沿って直線状に移動する。つまりワークWKの移動軌跡が自重方向にずれた曲線になることが防止される。

【0099】・PTP制御

図9はPTP制御を行うための制御ブロック図である。以下図13を併せ参照して図9で行われる制御処理の内容について説明する。図13(a)はアーム16、17の動きを示す上面図であり、図13(b)、(c)はアーム先端14の動き(アーム先端14の撓み)を示す側面図である。なお本実施形態ではアーム先端14が現在位置(指令開始位置)P1から目標位置P2まで移動する場合を例にとり説明する。

【0100】同図9に示すように、目標位置設定部31ではアーム先端14の目標位置P2が設定される。たとえばアーム先端14の目標位置P2はティーチングにより求められ記憶される。現在位置設定部32ではアーム先端14の現在位置(指令開始位置)P1が検出される。たとえば各駆動軸11、12、13に設けられた回転角度センサの検出値に基づきアーム先端14の現在位置P1が検出される(図13(a)参照)。

【0101】撓み量算出部39では、第2アーム17の回転角度J2に対するアーム先端14の撓み量 ΔZ が算出される。

【0102】ここで図10は第2アーム17の回転角度J2と鉛直方向移動量Zとの関係を示す。図10のHLは水平線に対応しており、水平線HLの鉛直方向移動量Zを原点0とする。同図10の曲線L3は第2アーム回転角度J2に対するアーム先端撓み量 ΔZ の実測値を示している。

【0103】さて前述したように実施形態のワーク搬送ロボットR1に対してPTP制御を適用すると、第2アーム17の回転角度J2(第2軸13の駆動量J2)と、上下軸11の駆動量 ΔZ との間には以下の関係が成立する。

【0104】

$$\Delta Z = K \cdot (1 + J_2 / 180) \quad \dots (2)$$

これを一般化して表すと次式のようになる。

【0105】 $\Delta Z = a \cdot J_2 + b \quad \dots (3)$

ただし a 、 b は定数である。

【0106】そこで上記(3)式が、第2アーム17の回転角度J2と、撓み補正量 ΔZ との関係を示す近似式

として記憶しておく。

【0107】上記近似式(3)式から得られる対応関係を図10にL1として示す。

【0108】図10において近似式(3)から得られる曲線L1は実測撓み量を示す曲線L6を正負反転させたものと近似的に等しい。

【0109】本実施形態では近似式(3)式を記憶させているが、近似式(3)式から得られる第2アーム回転角度J2と撓み補正量 ΔZ との対応関係L1を記憶テーブルに記憶させておいてもよい。

【0110】撓み量算出部39では、指令開始位置P1における第2アーム回転角度J21に対応する撓み補正量 ΔZ_1 が上記近似式(3)式から算出される。同様にして目標位置P2における第2アーム回転角度J22に対応する撓み補正量 ΔZ_2 が上記近似式(3)式から算出される(図13(a)、(b)参照)。

【0111】目標位置修正部40では、目標位置P2での上下軸11に対する鉛直駆動指令Zが補正される。

【0112】すなわち目標位置P2における撓み補正量 ΔZ_2 と指令開始位置P1における撓み補正量 ΔZ_1 との差 $\Delta Z_2 - \Delta Z_1$ が求められる。そして目標位置P2における本来の駆動指令Z($=0$)に対して上記偏差 $\Delta Z_2 - \Delta Z_1$ を加えることによって駆動指令Zが補正される(図13(c)参照)。ここで図13(f)はこの補正駆動指令Z'つまり上下軸11のモータM1に対する速度指令を示している。

【0113】なお目標位置P2における水平駆動指令J1、J2は補正されない。図13(d)は旋回軸12に対する駆動指令J1つまり旋回軸12のモータM2に対する速度指令を示している。また図13(e)は第2軸13に対する駆動指令J2つまり第2軸13のモータM3に対する速度指令を示している。

【0114】PTP制御の場合これら図13(d)、(e)、(f)に示すように指令開始位置P1から目標位置P2に到達するまでの速度指令の加減速パターンは各駆動軸11、12、13で一致しており、かつ動作時間は各駆動軸11、12、13で一致している。つまり各速度指令の加速区間の時間taは等しく、また等速区間の時間teは等しく、また減速区間の時間tdは等しい。

【0115】補間部41では、サンプリング時間Taが経過する毎に各駆動軸11、12、13に対する速度指令Z'、J1、J2が生成され出力される。

【0116】すなわちサンプル35を介してサンプリング時間Taが経過する毎に、図13(f)に示す速度指令バターンZ'に従い現在の速度指令が上下軸11用のモータM1に対して出力される。同様にサンプリング時間Taが経過する毎に、図13(d)に示す速度指令バターンJ1に従い現在の速度指令が旋回軸12用のモータM2に対して出力され、図13(e)に示す速度指令

パターンJ2に従い現在の速度指令が第2軸13用のモータM3に対して出力される。このようにして指令開始位置P1、目標位置P2間が補間される。

【0117】制御部42では、各駆動軸11、12、13の駆動制御がサンプリング時間Tbが経過する毎に実行される。なおサンプリング時間Ta、Tbとの間にはTa≥Tbという関係が成立しているものとする。

【0118】すなわちサンプラ37を介してサンプリング時間Tbが経過する毎に速度指令が制御部42に入力される。そしてこの速度指令が得られるよう各モータM1、M2、M3が駆動制御される。

【0119】以上のようにしてアーム先端14は指令開始位置P1から目標位置P2まで、X軸に沿って移動する。そしてこの間、各サンプリング時刻tn毎に、アーム16、17の先端14が撓み方向とは反対の鉛直方向Zに、近似式(3)式に基づく撓み補正量△Zn-△Z1だけ鉛直移動するように鉛直方向駆動量Zの補正がなされている。図10におけるL2は補正後の撓み量の測定値を示している。同図10からわかるように本実施形態によれば近似式(3)式に基づく鉛直方向駆動量Zの補正を行うようにしているので、アーム先端14は水平線HLに沿って直線状に移動する。つまりワークWKの移動軌跡が自重方向にずれた曲線になることが防止される。

【0120】ここで上記(3)式に従って鉛直方向駆動量Zを補正したことによる効果について図14を参照して説明する。

【0121】図14(a)は上記(3)式に基づく近似的な撓み補正量△Zを求めた場合を示し、図14(b)は上記(3)式とは異なった式に基づく近似的な撓み補正量△Zを求めた場合を示している。

【0122】ワーク搬送ロボットR1の稼働態様によつては、アーム先端14を指令開始位置P1から目標位置P2まで移動させる稼働態様の他に、アーム先端14を指令開始位置P1から目標位置P2手前の中間位置P3まで移動させこの中間位置P3で一旦停止させる稼働態様がある。

【0123】図14(a)に示す本実施形態の制御の場合には、上記(3)式に従って目標点P2における撓み補正量△Z2が求められ、中間点P3における撓み補正量△Z3が求められる。そして同じ(3)式に従って上下軸11の駆動量△Zが変化する。したがって目標点P2までアーム先端14を移動させたときの中間点P3通過時の撓み補正量△Z3と、中間点P3で一旦アーム先端14を停止させたときの当該中間点P3における撓み補正量△Z3は一致する。つまり目標点P2に至るまでの中間点P3通過時のアーム先端14の高さと、中間点P3で一旦停止させたときのアーム先端14の高さとの間で誤差は生じない。

【0124】これに対して図14(b)の場合には、上

記(3)式とは異なる式に従って目標点P2における撓み補正量△Z2'が求められ、中間点P3における撓み補正量△Z3'が求められる。そして上記(3)式に従つて上下軸11の駆動量△Zが変化する。したがって目標点P2までアーム先端14を移動させたときの中間点P3通過時の撓み補正量△Z3(これは(3)式に基づき得られる)と、中間点P3で一旦アーム先端14を停止させたときの当該中間点P3における撓み補正量△Z3'(これは(3)式とは異なる式から得られる)は異なることになる。つまり目標点P2に至るまでの中間点P3通過時のアーム先端14の高さと、中間点P3で一旦停止させたときのアーム先端14の高さとの間で誤差は生じることになる。

【0125】以上のように本実施形態によれば、目標点P2の途中の中間点P3通過時のアーム先端14の高さと、中間点P3で一旦停止させたときのアーム先端14の高さとを一致させることができるという効果が得られる。

【0126】なお本実施形態では、ワーク搬送ロボットR1の旋回アーム16、第2アーム17の重量、ワークWKの重量が一義的な重量であることを前提として説明した。しかし本発明としてはワーク搬送ロボットの種類、ワークWKの種類が異なり旋回アーム16、第2アーム17の重量、ワークWKの重量が変化する場合にも対処することができる。

【0127】C P制御の場合には、旋回アーム16、第2アーム17の重量、ワークWKの重量に応じてアーム撓み量ないしは撓み補正量△Zを記憶させておけばよい。

【0128】またP T P制御の場合には、旋回アーム16、第2アーム17の重量、ワークWKの重量に応じて上記近似式(3)式における定数a、bを定めればよい。

【図面の簡単な説明】

【図1】図1は実施形態のワーク搬送ロボットの構成を示す側面図である。

【図2】図2は実施形態のワーク搬送ロボットの構成を示す上面図である。

【図3】図3は実施形態の製造システムを示す上面図である。

【図4】図4(a)、(b)はワーク搬送ロボットによってワークが搬入される様子を示す上面図である。

【図5】図5はワーク搬送ロボットによってワークが搬入される様子を示す側面図である。

【図6】図6はアームが撓む様子を説明する側面図である。

【図7】図7は実施形態のワーク搬送ロボットのアームの幾何的関係を示す上面図である。

【図8】図8は実施形態の制御ブロック図である。

【図9】図9は実施形態の別の制御ブロック図である。

17

【図10】図10は第2アーム角度と鉛直移動量との関係を示すグラフである。

【図11】図11はアーム伸ばし量と鉛直移動量との関係を示すグラフである。

【図12】図12(a)～(f)は図8に対応して制御処理を説明する図である。

【図13】図13(a)～(f)は図9に対応して制御処理を説明する図である。

【図14】図14(a)、(b)はアーム先端と撓み補

18

正量との関係を示す図である。

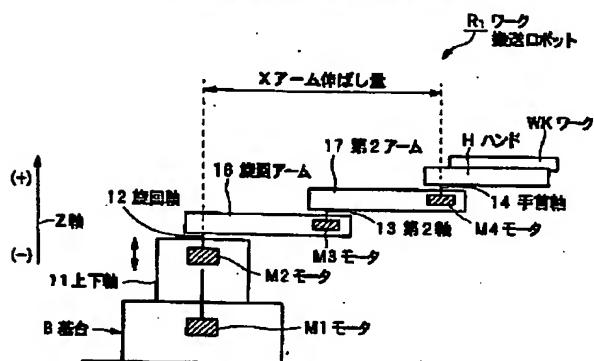
【符号の説明】

- R2 ワーク搬送ロボット
WK ワーク
1 1 上下軸
1 2 旋回軸
1 3 第2軸
1 6 旋回アーム
1 7 第2アーム

【四】

【图2】

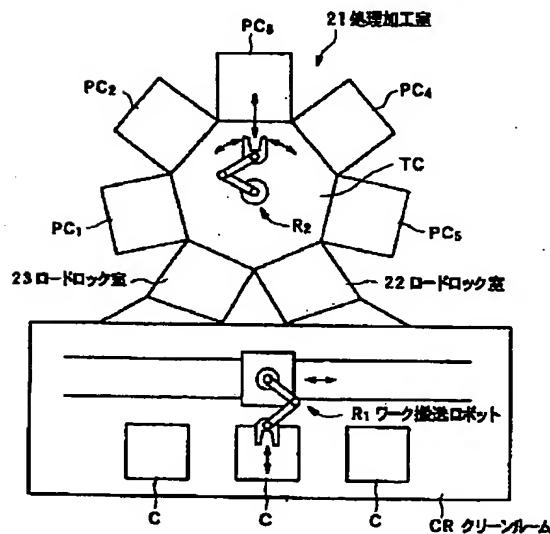
ワーク搬送ロボットの構成を示す略図



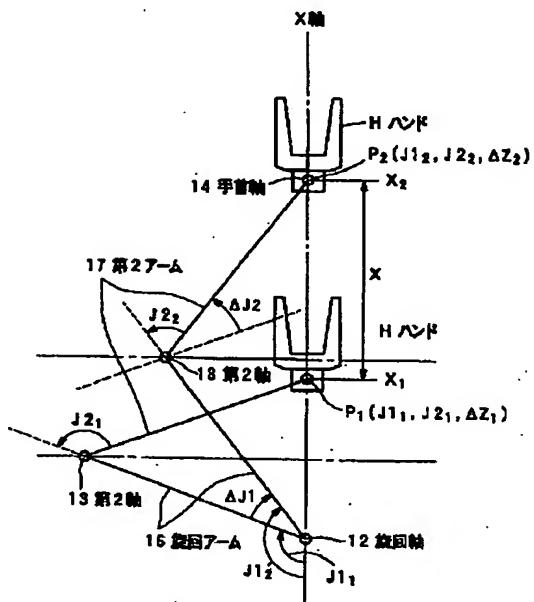
(凶 3)

【圖7】

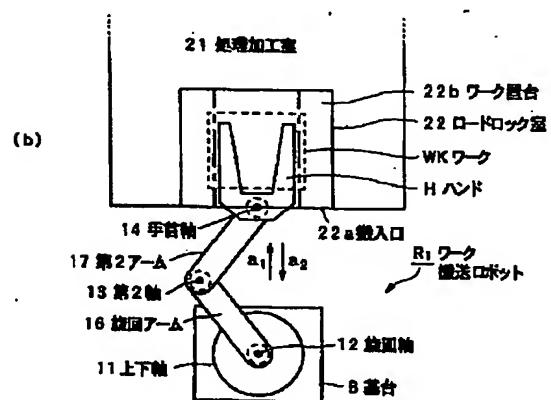
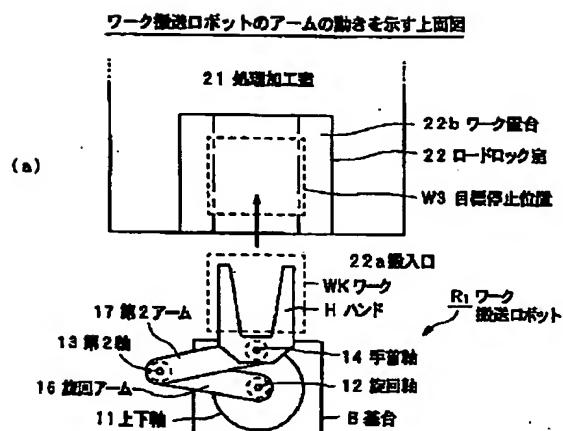
実施形態の製造システムを示す上面図



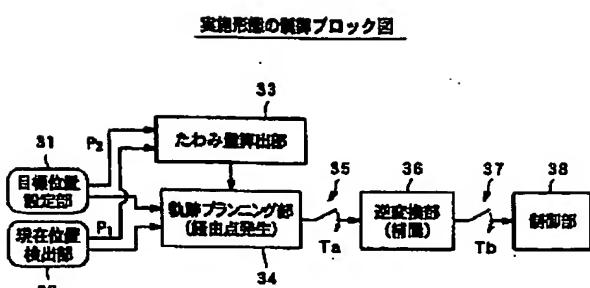
アーティストの名前とハンドの動作の難易度を示す平均値



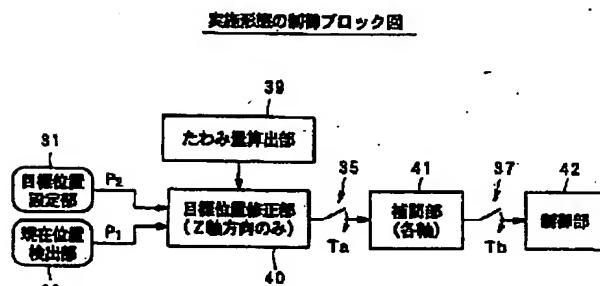
【図4】



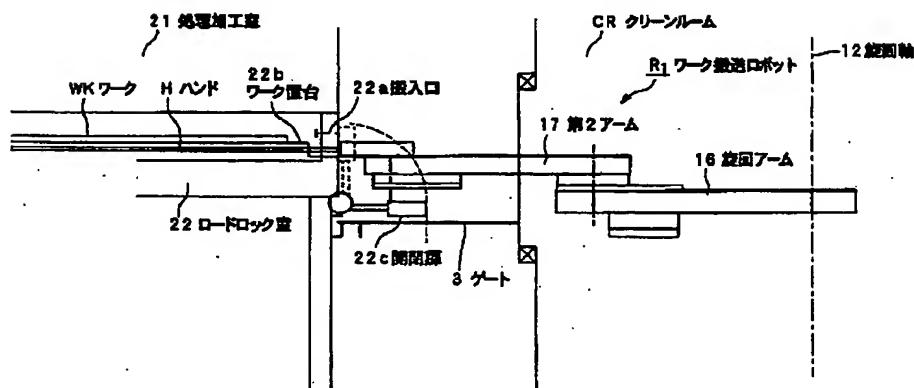
【図8】



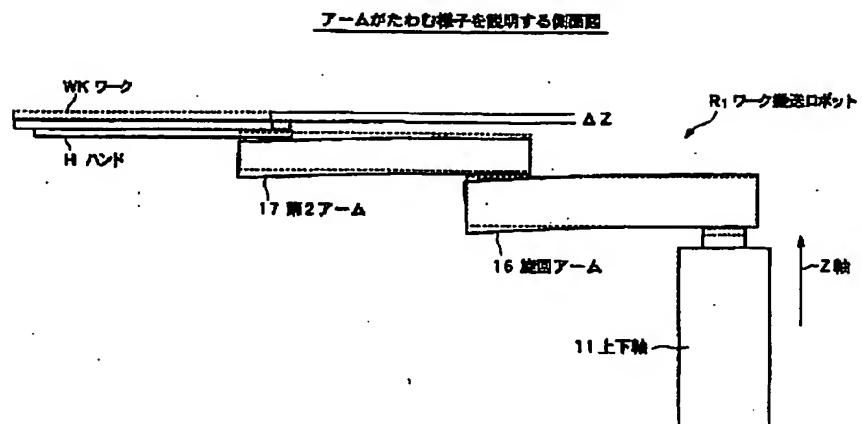
【図9】



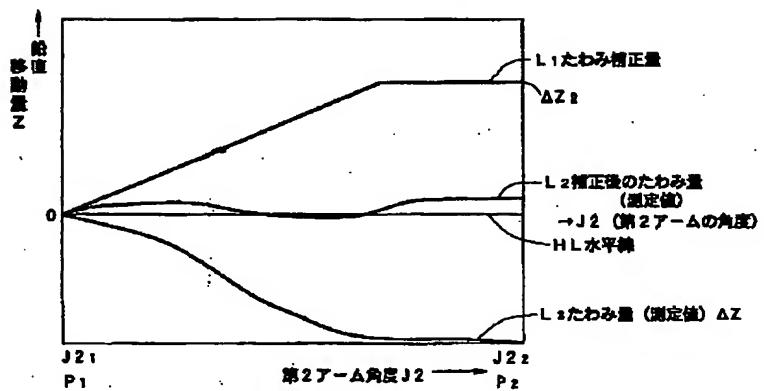
【図5】

ワーク搬送ロボットのワーク搬入の様子を示す側面図

【図6】

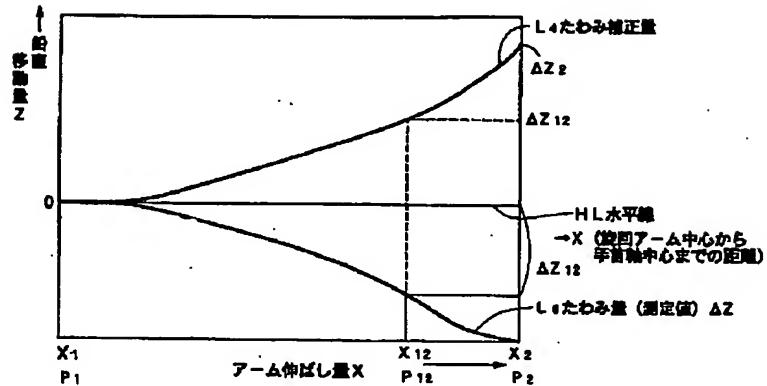


【図10】

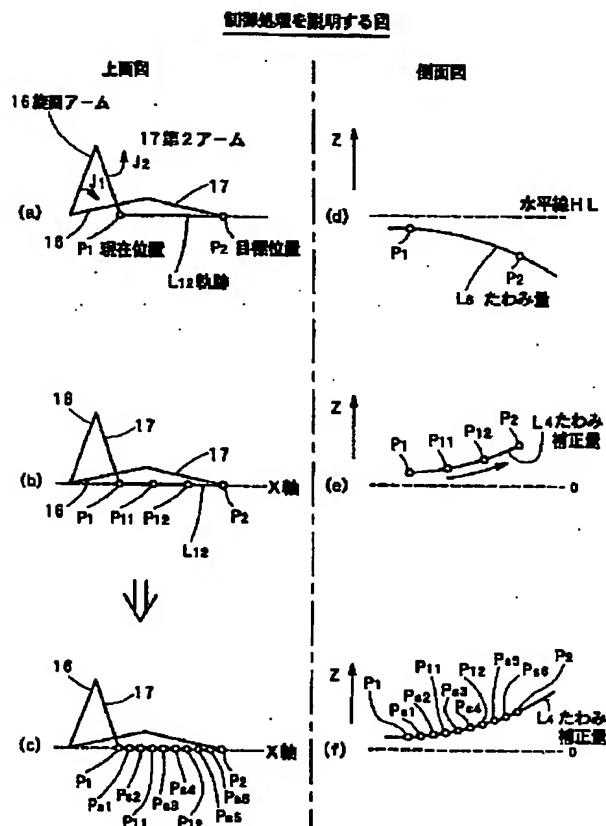
第2アーム角度と鉛直移動量の関係を示すグラフ

【図1-1】

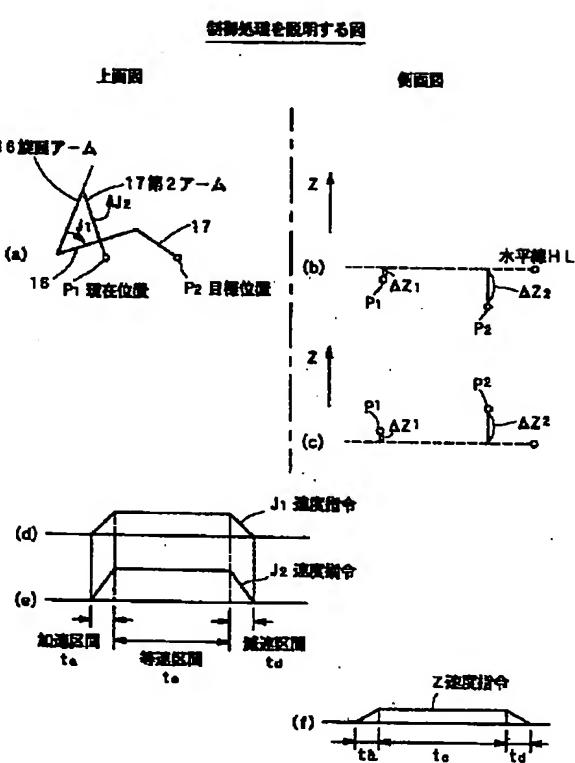
アーム伸ばし量と船首移動量の関係を示すグラフ



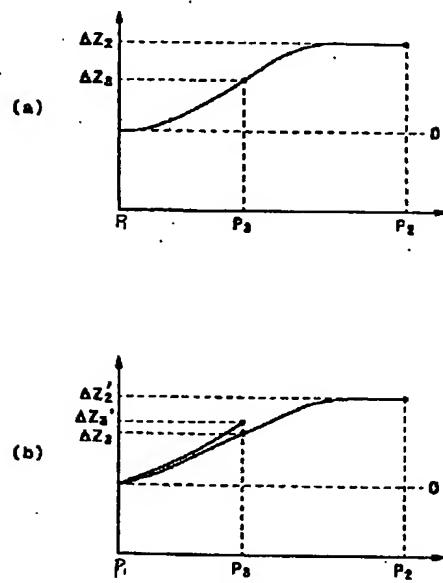
【図1-2】



【図1-3】



【図14】

アーム伸ばし量とたわみ修正量との関係を示す図

フロントページの続き

(72) 発明者 鮫島 泰郎
栃木県小山市横倉新田400 株式会社小松
製作所小山工場内

F ターム(参考) 2H088 FA17 FA30 MA20
3F059 AA01 AA14 AA16 BA04 BA08
DA08 FB17
3F060 AA01 AA07 AA08 BA00 DA09
DA10 EB12 EC12 FA01
5F031 CA02 CA05 FA11 FA12 GA42
GA43 GA49 MA09 MA28 MA29